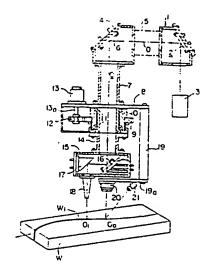
A0

- 51 LASER BEAM WELDING EQUIPMENT
- 11 63-154283 :A (43) 27,6.1986 sim Ji
- (21) Appl. No. 61-302390 (22) 18:12:1986
- (7) TOSHIBA CORP. (72) NAOTO SANO(1)
- (51) Int. CF, B23K26 02

PURPOSE: To improve the accuracy in welding and to uniformize the welding quality by providing a sensor holding body having a TV camera and light projecter on a cylindrical body forming an optical path of laser light and arranging freely rotatably the converging frame body equipped with a projecting nozale as well.

CONSTITUTION: A supporting body 8 is horizontally provided on the cylindrical body 7 forming the optical path of laser light and a transmission member 10 driven by rotation via gears 9, 12 is arranged. A converging frame body 15 having an injection nozzie 18 at the lower part of the transmission member 10 is provided and the sensor holding body 19 equipped with a TV camera 20, light projecter 21 is installed on the supporting body 8 as well. A welding groove part is projected by the light projecter 21, photographed by the TV camera 20 and the video is inputted to a control circuit. The control circuit operates the displacement amt, from a welding zone O; and drives a motor 13 based on the signal thereof. The displacement of the optical axis of the TV camera 20 and the optical axis of a nozzle 18 can be eliminated, so the welding accuracy is improved and the welding quality is uniformized with the stabilization of the welding beam.



⑲ 日本国特許庁(JP)

10 特許出願公開

⑫公開特許公報(A)

昭63-154283

5 /at. Cl. 1 B 23 K 26/02

識別記号

庁内整理番号 A-7920-4E ④公開 昭和63年(1988)6月27日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全4頁)

レーザ溶接装置

②特 願 昭61-302390 ②出 願 昭61(1986)12月18日

母 明 者 佐 野 直 人 母 明 者 木 村 盛 一郎

東京都府中市東芝町 1 株式会社東芝府中工場内 東京都府中市東芝町 1 株式会社東芝府中工場内

⑪出 顋 人 株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

②代 理 人 弁理士 佐藤 一雄 ヶ

外2名

明細

1. 発明の名称

レーザ溶接装置

2. 特許請求の範囲

3. 発明の詳細な説明

(発明の目的)

(産業上の利用分野)

本発明は、被溶接物(ワーク)の開先部を突合 せてレーザピームで溶接するレーザ溶接装置に係 り、特に、レーザピームを被溶接物の開先接合部 (開先線)に高精度でトラッキングするレーザ溶 接装置に関する。

(従来の技術)

既に提案されているこの包のレーザ浴接装置には、(1)、ウイビング溶接手段と、(2)、ディフォーカスピーム溶接手段が提案されている。(1)、上記ウイビング溶接手段は、レーザピームを周期的にワークの溶接線を誘切るような溶接を引力を与えて、溶接線に沿って走行させながら溶接する手段であって、この溶接手段における溶接での許容間隙は、拡げられるけれども、溶液速度が低下し、入熱が増大して、溶液仕上面が不均一なものとなり、浮板溶接精度に難点がある。

又一方、(2)、ディフォーカスピーム溶接手

特開昭63-154283 (2)

段は、レーザピームの焦点をワークの表面から離間するようにして溶接するものであって、薄板のワーク溶接には有効であっても、レーザピームの 熱エネルギーの密度が低下するため、ワーク表面の反射ロスが多くなり、安定した溶接ピードを得ることが困難であり、しかも、溶接速度も低下する。

他方、この種のレーザ溶接装置は、レーザピームをワークの溶接線の開先に做って溶接する際、作業者が目視しながらレーザピームを相対的に移動して溶接するようになっている。

(発明が解決しようとする問題点)

しかしながら、上述したレーザ溶接装置は、レーザピームをワークの溶接線の開先に倣って溶接するとき、ワークに対しレーザピームを目視しながら移動する関係上、溶接作業が面倒であるばかりでなく、長時間に亘って安定してピーム溶接することが困難である。

そこで、既に提案されているこの種のレーザ溶 歩手段には、ワークの終接級の開先に位置するレ

(実施例)

以下、本発明を図示の一実施例について説明する。

第1図において、符号1は、レーザ溶接装置に おける主枠体(メーンフレーム)であって、この 主枠体1内には、反射銃(ベンデングミラー)2 ーザビームの近傍に、例えば、フォトセンサによる監視用センサを付扱し、これにより、上記ワークの溶接関口部を検出し、この検出信号に基づいて上記レーザビームを照射してビーム溶接時、のが提案されているけれども、これは、溶接時、高熱による熱的変形や影響を受け易く、上記レーザビームの位置と監視用センサとの位置ずれによる誤差を生じて溶接精度に問題がある。

本発明は、上述した事情に蠢みてなされたものであって、レーザピームと蛇行して曲線をなす溶接線との位置ずれによる誤差を解消して溶接精度の向上を図り、蛇行する溶接線に倣ってレーザピームを相対的に移動して溶接するようにしたレーザ溶接装置を提供するものである。

〔発明の構成〕

(問題点を解決するための手段とその作用)

本免明は、第1反射ミラーを超えたミラー箱体 にレーザ光路を形成する簡体を重設し、この簡体 の下部外間に伝動部材を回動自在に設け、この伝 動部材に噴射ノズルを構えた集光枠体を上記レー

が45°に傾斜して設けられており、この反射鏡 2はレーザ発生装置3からのレーザピームを水平 方向へ反射するようになっている。又、この反射 独2のレーザ光路の上には、ミラー粒体4が、例 えば筒状をなす腕杆ちを介して取付けられており、 このミラー箱体4内には、第1反射ミラー (第1 ペンデングミラー) 6がレーザビームを垂直方向 へ反射し得るように45°に傾斜して付扱されて いる。さらに、上記ミラー箱体4の下部には、筒 体 7 がレーザ光路 O を形成するようにして垂設さ れており、この簡体での一部には、支持体名が水 平にして延設されている。さらに又、上記支持体 8の下位に位置する上記筒体7の外段には、大説 車9と一体をなす伝動部材10が上・下一対の軸 受11によって抜け落ちないようにして回転自在 に設けられており、この大歯車9に鳴合する駆動 歯車12は、上記支持体8に設置された例えばパ ルスモータのような駆動モータ13の出口軸 13 aに蚰袋されている。

一方、上記伝動部材10の下部には、短筒体

特開昭63-154283(3)

14と一体をなす集光枠体15が上記レーザ光路 0上に位置するようにして型袋されており、この 巣光枠体15は上記伝動部材10と共に上記レー 世光路のの周りに回動し得るようになっている。 又、上記集光枠体15内には、上記第1反射ミラ - 6 からのレーザピームを水平に反射する第2反 射ミラー (第2ペンデングミラー) 16が45° に傾斜して斜設されており、この第2反射ミラー 16からのレーザピームのレーザ光路〇に位置す る上紀集光枠体15内には、放物面ミラー17が レーザピームを受光して築光し、しかも垂直方向 へ反射し得るように45°に傾斜して設けられて いる。さらに、上記放物面ミラー17のレーザ光 路0上の上記集光枠休15には、噴射ノズル18 が不活性ガスを噴射すると共にレーザピームを通 すようにして垂設されており、この短射ノズル 18の不活性ガスは、レーザ溶接時、ワークWの 溶接部♥₁ の酸化を防止するようにしている。

他方、上記筒体7と一体をなす上記支持体8の 一端部には、L字型のセンサ保持体19が垂設さ

路 O の出射光軸上に位置するように、祖立時、予大歯車 9 と一体 め、上記ミラー箱体 4 の下部に治具菌体 2 2 を取りに上記冷接線 り付け、この治具菌体 2 2 内に付設された一対の上記伝動部 材 1 位置検出器 2 3 と 2 4 によって上記第 1 反射ミラー 6 と第 2 反射ミラー 1 6 のレーザ光軸の直下に中心にして回動で置するようにして上記水平部 1 9 a に取付けら光軸と上記頃射れている。なお、上記治具菌体 2 2 は、上記TVプれは全く生じのメラ 2 0 を上記水平部 1 9 a に取付けた後、取しかして、前に

以下、本発明の作用について説明する。

り外される。

従って、今、ワークWを突き合せてレーザ溶接する場合、予め、上記ワークWの溶接する溶接開先部に上記投光器21から照明光を照射する。すると、これをTVカメラ20が撮影し、この映像を上記制御回路へ送信して、この制御回路が前記噴射ノズル18の直下の溶接部01とのずれ虚(加正量)を演算し、この制御回路の信号に基づき上記駆動モータ13を作動する。すると、この駆動モータ13は、この駆動モータ13は、この駆動モータ13に鳴合する

れており、上記第2反射ミラー16のレーザ光路 0の直下に位置する上記センサ保持体19の水平 部19aには、TVカメラ20が上記ワークWの 溶膜部W」に焦点On を形成するようにして設け られている。又、上記水平部19aには、上記T Vカメラ20の塩点Og に線状の光を投光するシ リンダレンズ(シリンドリカルレンズ)を備えた 投光器21が傾斜して設けられており、この投光 四21の照明光は、上記TVカメラ20によって 上記ワークWの溶接線と共に遊影されるようにな っている。さらに、上記TVカメラ20は、図示 されない制御回路に接続されており、上記TVカ メラ20が検出した曠射ノズル18の直下の浴楼 部とのずれ登(補正量)を上記制御回路で演算し、 この制御回路の信号に基づき、上記駆動モータ 13を作動し、上記噴射ノズル18を通ったレー ザピームを上記ワークWの溶接部O。にずれを体 正して溶接精度の向上を図るようになっている。

特に、上記TVカメラ20は、第2図に示されるように、第1及び第2反射ミラー6のレーザ光

大歯車9と一体の伝動部材10を上記筒体7の周りに上記浴接線の形状に做って回動する。特に、上記伝動部材10と一体の換光枠体15は前記TVカメラを0の直上に位置するレーザ光輪0を中心にして回動するから、上記TVカメラ20の光輪と上記噴射ノズル18を通るレーザ光輪とのずれは全く生じない。

しかして、前記レーザ発生装置3から発射されたレーザピームは反射鏡2-第1反射ミラー-第2反射ミラー16-放物面ミラー17及び噴射ノズル18を通して上記ワークWの溶接点〇₁ を照射して溶接するようになっている。

なお、上記ワークWは、これ自体を移動させてもよいし、他方、上記レーザ溶接装置のミラー箱体4を相対的に移動するようにしてもよい。

(発明の効果)

以上述べたように本発明によれば、第1反射ミラー6を確えたミラー箱体4にレザー光路0を形成する前体7を重改し、この両体7の下部外層に伝動部材10を回動自在に設け、この伝動部材

特開昭63-154283 (4)

10に噴射ノズル18を飼えた集光枠体15を上記レーザ光路O上に位置するようにして垂設し、この集光枠体15内に上記第1反射ミラー6からのレーザビームを水平に反射する第2反射ミラー16とこれを受光して集光し、しかも上記噴射ノズル18を通して照射する放物面ミラー17を付設し、射記筒体7の一部にセンサ保持体19を型設し、上記第2反射ミラー16の直下に位置する上記センサ保持体19にTVカメラ20性に立って、おいて、も、高格度にトラッキングしておいてもので、つっクWの複雑な曲線による開先がおあるので、も、高格度にトラッキングしておいてきるばかりでなく、溶接時間にあっても、高格度にトラッキング、溶接時間に高熱的影響を受けることがなくなり、長時間に言ってむらなく均一にレーザ溶接することができる。

1 … 主枠体、2 … 反射数、3 … レーザー発生装置、4 … ミラー箱体、6 … 第 1 反射ミラー、7 … 筒体、9 … 大畠車、10 … 伝動部材、13 … 駆助モータ、15 … 東光枠体、16 … 第 2 反射ミラー、17 … 放物面ミラー、18 … 輻射ノズル、19 … センサ保持体、20 … T V カメラ、21 … 投光器。

出願人代理人 佐 蒜 一 堆

4. 図面の簡単な説明

第1図は、本発明によるレーザ溶接装置の断面 図、第2図は、本発明の組立時に使用される治具 筒体の断面図である。

